

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局

(43) 国際公開日  
2020年9月17日(17.09.2020)



(10) 国際公開番号

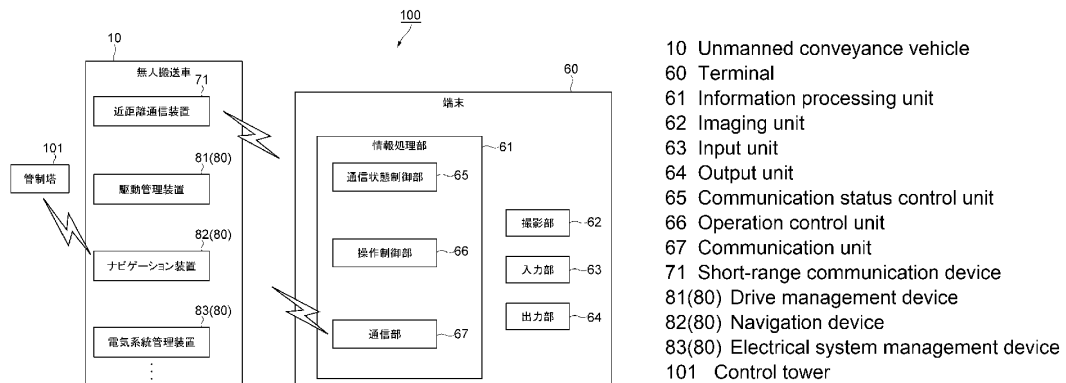
WO 2020/184168 A1

- (51) 国際特許分類:  
B65G 67/60 (2006.01) H04W 76/10 (2018.01)  
H04W 4/30 (2018.01) H04W 84/10 (2009.01)  
H04W 4/80 (2018.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2020/007441
- (22) 国際出願日: 2020年2月25日(25.02.2020)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:  
特願 2019-044830 2019年3月12日(12.03.2019) JP
- (71) 出願人: 株式会社豊田自動織機 (KABUSHIKI KAISHA TOYOTA JIDOSHOKKI) [JP/JP]; 〒4488671 愛知県刈谷市豊田町2丁目1番地 Aichi (JP).
- (72) 発明者: 中川 真人 (NAKAGAWA Masato); 〒4488671 愛知県刈谷市豊田町2丁目1番地 株式会社豊田自動織機内 Aichi (JP). 長谷 隆彦 (NAGAYA Takahiko); 〒4488671 愛知県刈谷市豊田町2丁目1番地 株式会社豊田自動織機内 Aichi (JP).
- (74) 代理人: 佐藤 努, 外 (SATO Tsutomu et al.); 〒4480858 愛知県刈谷市若松町一丁目9番地 名鉄刈谷ビル5F 株式会社サンスター内 Aichi (JP).
- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, KE, KG, KH,

(54) Title: COMMUNICATION SYSTEM FOR UNMANNED CONVEYANCE VEHICLE

(54) 発明の名称: 無人搬送車の通信システム

[図4]



(57) Abstract: An unmanned conveyance vehicle (10) has identification information for identifying itself. Meanwhile, a terminal (60) can communicate with a control device of the unmanned conveyance vehicle (10) on the basis of the identification information which the terminal has read. Therein, the terminal (60) can identify, on the spot, the unmanned conveyance vehicle (10) which is the target of communication, with a simple operation of merely reading the identification information. Further, the terminal (60) does not communicate with the identified unmanned conveyance vehicle (10) via a control tower (101), but rather can communicate directly with a control device (80) installed in the unmanned conveyance vehicle (10). Therefore, an operator can quickly ascertain the status of the unmanned conveyance vehicle (10) which is the target without being concerned with line congestion, etc. when accessing the control tower (101).

[続葉有]

WO 2020/184168 A1

KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY,  
MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ,  
NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT,  
QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL,  
ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG,  
US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

- 国際調査報告 (条約第21条(3))

---

(57) 要約: 無人搬送車(10)は自身を特定するための識別情報を有している。それに対し、端末(60)は、読み込んだ識別情報に基づいて、無人搬送車(10)の制御装置と通信可能となる。すなわち、端末(60)は、識別情報を読み込むだけの簡単な操作で、通信対象となる無人搬送車(10)をその場で特定することができる。そして、端末(60)は、特定した無人搬送車(10)に対して、管制塔(101)を介して通信を行うのではなく、無人搬送車(10)に搭載された制御装置(80)と直接通信を行うことができる。従って、作業者は、管制塔(101)へアクセスするときの回線の混雑などに関わることなく、対象となる無人搬送車(10)の状態を速やかに把握することができる。